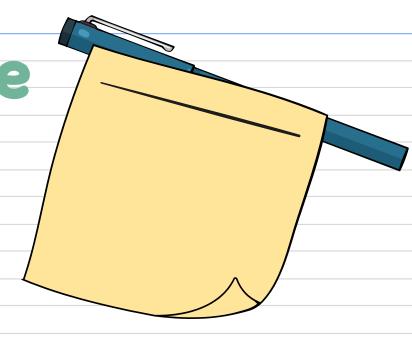


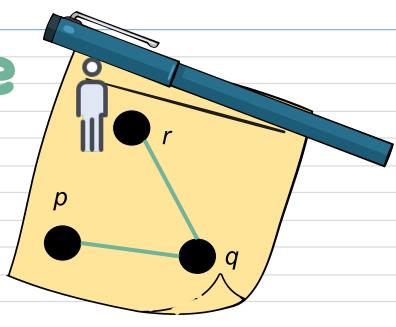
Preliminares de Geometría

→ ¿Cómo saber la orientación de una vuelta dados 3 puntos p, q y r?



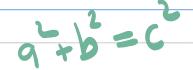
Preliminares de Geometría

→ ¿Cómo saber dados 3 puntos p, q y r la orientación de una vuelta?



| Temas a ver | 9+6=6 |
|---------------------|--------------------------|
| Producto Cruz | Distancia entre 2 puntos |
| Dirección de vuelta | Ángulos Polares |
| | |

| Producto Cruz | |
|---------------------|--|
| | |
| | |
| Dirección de vuelta | |



Distancia entre 2 puntos

Se calcula a partir de las coordenadas de dos puntos

Ángulos Polares

Temas a ver

Producto Cruz

Se resuelve con determinantes de matrices

Dirección de vuelta



Distancia entre 2 puntos

Se calcula a partir de las coordenadas de dos puntos

Ángulos Polares

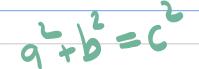
Temas a ver

Producto Cruz

Se resuelve con determinantes de matrices

Dirección de vuelta

Depende del producto cruz de 3 puntos



Distancia entre 2 puntos

Se calcula a partir de las coordenadas de dos puntos

Ángulos Polares

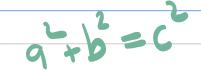
Temas a ver

Producto Cruz

Se resuelve con determinantes de matrices

Dirección de vuelta

Depende del producto cruz de 3 puntos



Distancia entre 2 puntos

Se calcula a partir de las coordenadas de dos puntos

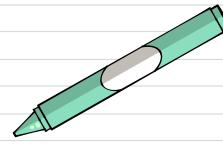
Ángulos Polares

Nos apoyamos de coordenadas cartesianas para pasar a polares

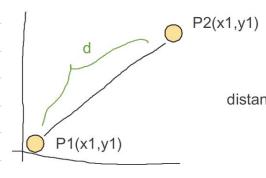










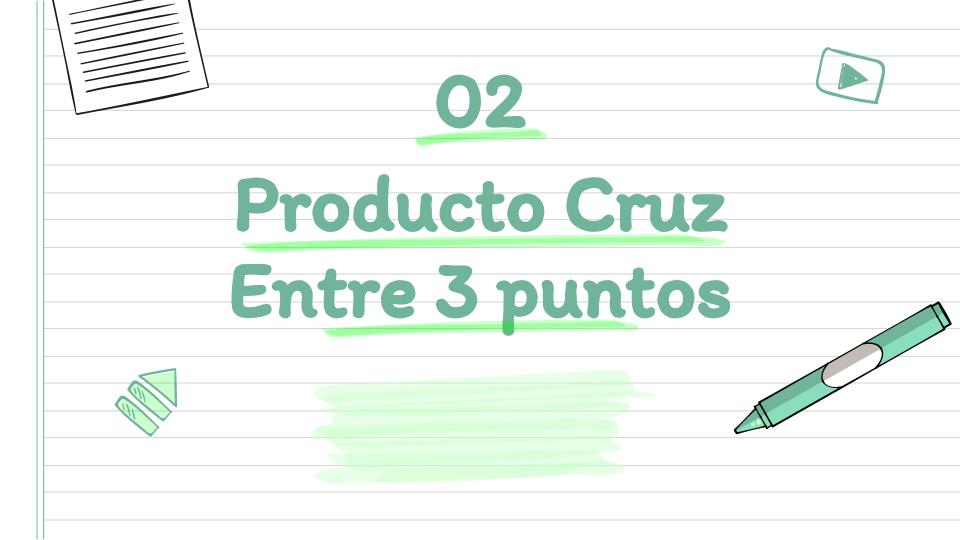


$$| x_1 y_1 |$$

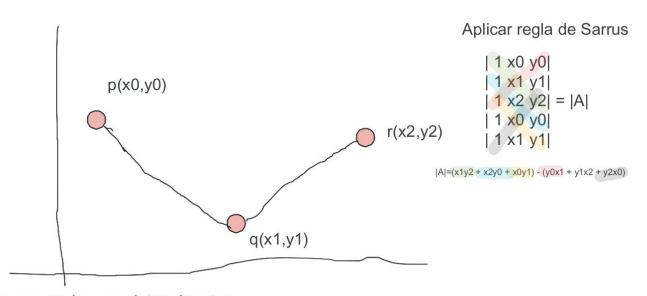
 $| x_2 y_2 | = |A|$
 $|A| = x1*y2 - x2*y1$











De forma recursiva con determinantes

| 1 | 1 AU y0 | 11 10 | Consideramos el valor en cada post it, y lo |
|----------------------|-----------------|----------------------|--|
| x0 y0 | | | multiplicamos por el determinante resultante de |
| <mark>1</mark> x1 y1 | 1 x1 y1 | 1 x1 y1 | "ignorar" las filas y columnas marcadas en color |
| 1 x2 y2 | 1 <u>x</u> 2 y2 | 1 ₊ x2 y2 | ignoral lab mab y solarmab marbadab on solor |

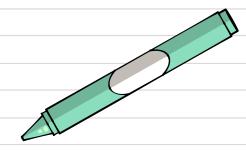




03

Dirección de vueltas

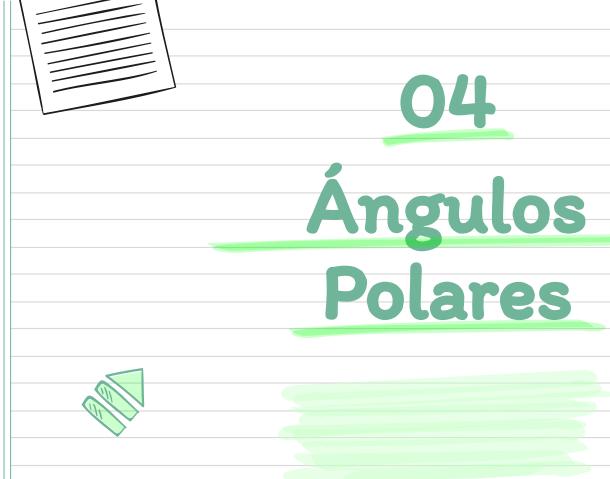




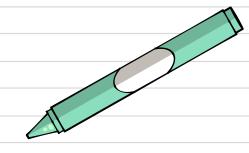


- Si el valor del producto cruz es positivo, entonces la dirección es a favor de las manecillas del reloj.
- Si el valor es negativo, entonces la dirección es en contra de las manecillas del reloj.
- Si el valor es igual a 0, entonces los puntos son colineales.

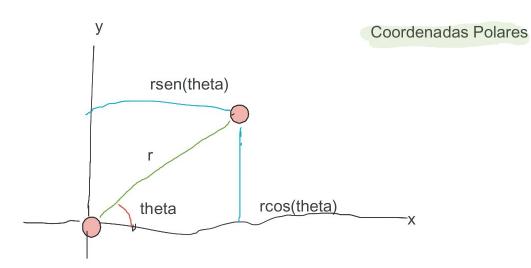




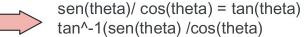












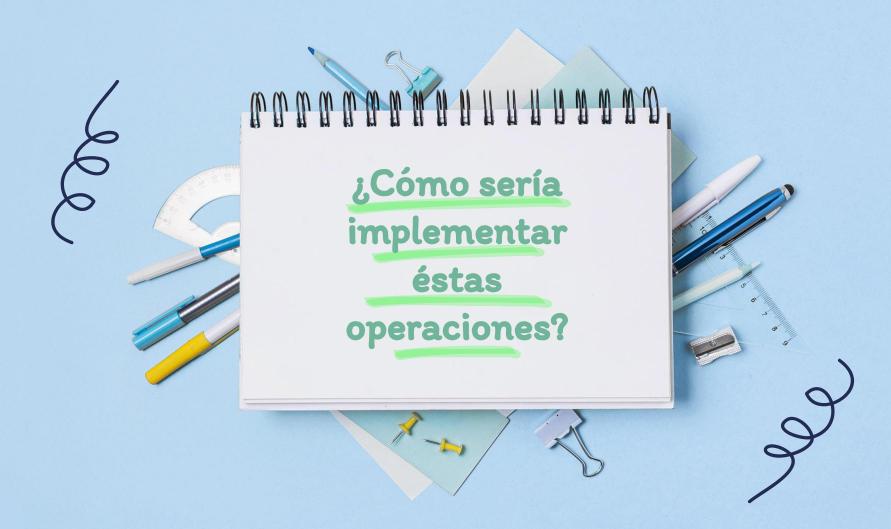


Podemos calcular a r a partir de la distancia



 \Rightarrow theta = tan^-1((y2 - y1)/(x2 -x1))







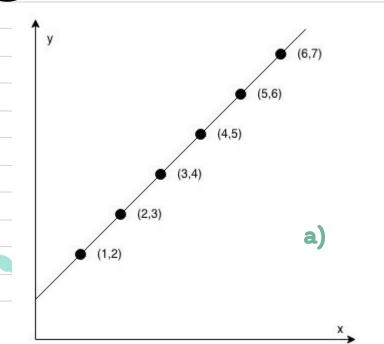
Dada una lista de puntos, donde cada punto tiene coordenadas \boldsymbol{x} y \boldsymbol{y} . Determinar si esos puntos forman una **línea recta** en el plano.

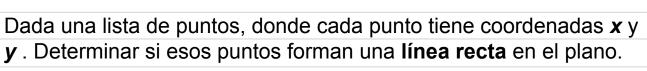


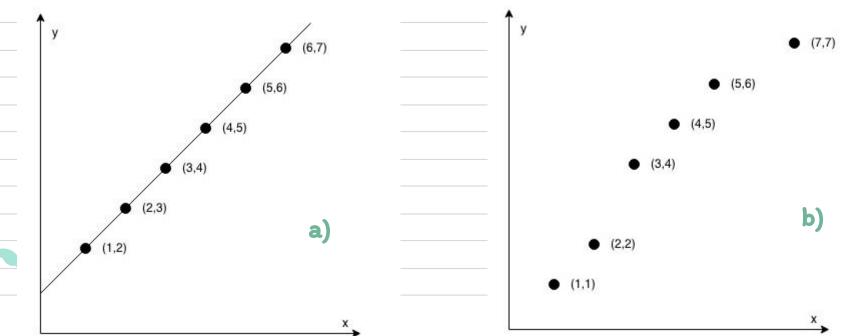


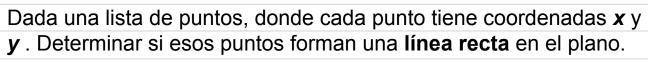


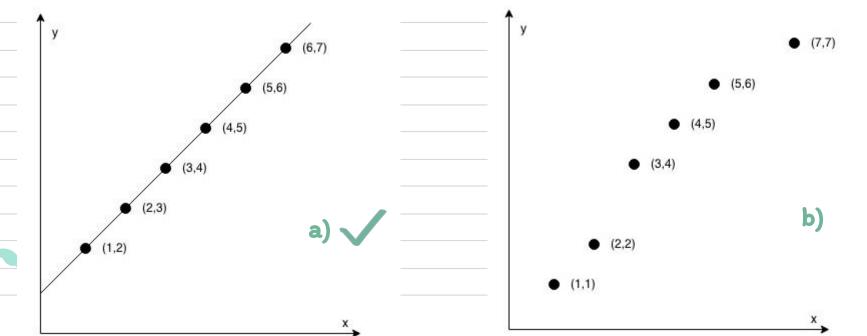
Dada una lista de puntos, donde cada punto tiene coordenadas \boldsymbol{x} y \boldsymbol{y} . Determinar si esos puntos forman una **línea recta** en el plano.





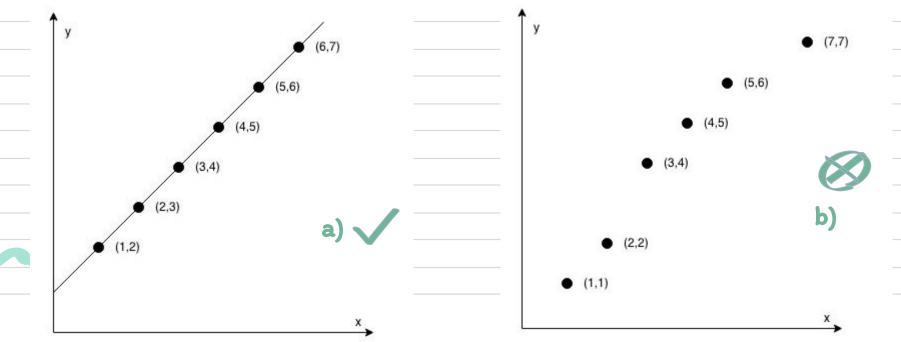




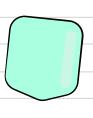


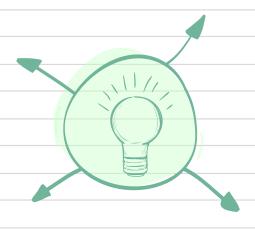


Dada una lista de puntos, donde cada punto tiene coordenadas **x** y y . Determinar si esos puntos forman una **línea recta** en el plano.



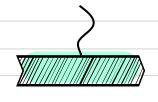
¿Se les ocurre cómo resolver el problema?







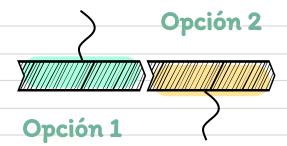
Podemos (o no) usar el producto cruz entre 2 puntos.



Opción 1



Podemos (o no) usar el producto cruz entre 2 puntos.

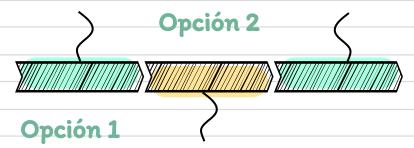


En caso de no usar el producto cruz, tener la fórmula del determinante.



Podemos (o no) usar el producto cruz entre 2 puntos.

Revisar si la dirección == 0 para todos los puntos



En caso de no usar el producto cruz, tener la fórmula del determinante.

